

⑯ BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑯ Offenlegungsschrift
⑯ DE 195 30 386 A 1

⑮ Int. Cl. 6:
G 01 B 7/02
G 01 B 7/30
G 01 D 5/243

DE 195 30 386 A 1

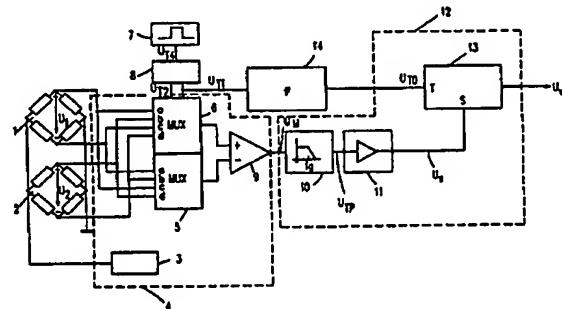
⑯ Aktenzeichen: 195 30 386.5
⑯ Anmeldetag: 18. 8. 95
⑯ Offenlegungstag: 20. 2. 97

⑯ Anmelder:
Philips Patentverwaltung GmbH, 22335 Hamburg, DE

⑯ Erfinder:
Schintag, Peter, 38518 Gifhorn, DE; Suwald,
Thomas, 22337 Hamburg, DE

⑯ Positionssensor

⑯ Die Erfindung betrifft einen Positionssensor mit mindestens zwei berührungslos messenden Sensoreinheiten (1, 2) zur Messung einer Position x eines beweglich gegenüber den Sensoreinheiten (1, 2) angeordneten Elements. Durch die Erfindung werden mit geringem schaltungstechnischem Aufwand Fehlerquellen bei der Verarbeitung der Sensorsignale (U_1' , U_2') dadurch vermieden, daß aus den Sensorsignalen (U_1 , U_2) ein Meßsignal (U_M) erzeugt wird, aus dessen Phasenlage gegenüber einem Taktsignal (U_{T1} , U_{T2}) die Position x bestimmt werden kann. Die Position x kann dabei beispielsweise ein Winkel oder eine Längsposition sein.



DE 195 30 386 A 1

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingerichteten Unterlagen entnommen

BUNDESDRUCKEREI 12. 86 602 068/256

10/26

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11) Veröffentlichungsnummer: 0 671 605 A2

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(21) Anmeldenummer: 95200526.2

(51) Int. Cl.⁶: G01D 5/16

(22) Anmeldetag: 03.03.95

(30) Priorität: 10.03.94 DE 4408078

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
13.09.95 Patentblatt 95/37(84) Benannte Vertragsstaaten:
DE FR GB(71) Anmelder: Philips Patentverwaltung GmbH
Wendenstrasse 35c
D-20097 Hamburg (DE)

(84) DE

(71) Anmelder: Philips Electronics N.V.
Groenewoudseweg 1
NL-5621 BA Eindhoven (NL)

(84) FR GB

(72) Erfinder: Muth, Michael
c/o Philips Patentverwalt. GmbH,
Wendenstrasse 35c
D-20097 Hamburg (DE)
Erfinder: Graeger, Volker, Dr.
c/o Philips Patentverwalt. GmbH,
Wendenstrasse 35c
D-20097 Hamburg (DE)
Erfinder: Petersen, August
c/o Philips Patentverwalt. GmbH,
Wendenstrasse 35c
D-20097 Hamburg (DE)(74) Vertreter: Hartmann, Heinrich, Dipl.-Ing. et al
Philips Patentverwaltung GmbH,
Wendenstrasse 35c
D-20097 Hamburg (DE)

(54) Winkelsensor.

(57) Die Erfindung betrifft einen Winkelsensor mit mindestens zwei berührungslos messenden und winkelversetzt zueinander angeordneten Sensoreinheiten, deren Sensorspannungen gleichartige aber winkelversetzt verlaufende sinusartige Funktionen (Sensorkennlinie) des zu messenden Winkels α gegenüber einem drehbaren Element sind, und mit einer Auswerteschaltung zur Bildung einer ein Maß für den Winkel α bildenden Winkelsensorspannung.

Bei geringem analogen Schaltungsaufwand erhält man einen weiten Winkelbereich, einen monoton und möglichst linear vom zu messenden Winkel abhängige Winkelsensorspannung dadurch, daß die Sensorspannungen zeitlich konstante Gleichspannungen sind, daß die Auswerteschaltung Begrenzerschaltungen (15) enthält, an deren Eingang die Sensorspannungen (UMA,UMB) angeschlossen sind und deren Ausgangsspannung bei Überschreitung eines Grenzwerts der Sensorspannungen konstant bleibende Werte (10,11) aufweisen, und daß die Ausgangsspannungen der Begrenzerschaltungen (15) zur Bildung der Winkelsensorspannung an den Eingang einer Summierschaltung (16) gelegt sind.

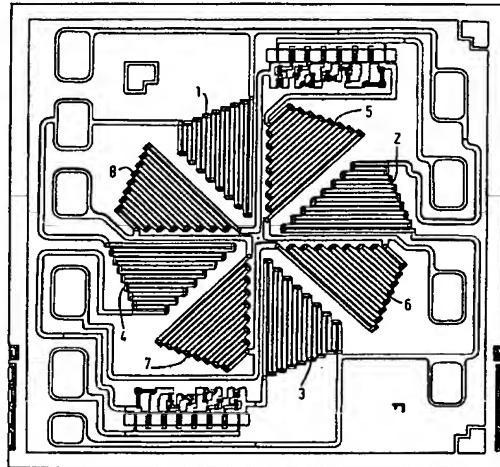


FIG. 1

Die Erfindung bezieht sich auf einen Winkelsensor mit mindestens zwei berührungslos messenden und winkelversetzt zueinander angeordneten Sensoreinheiten, deren Sensor-Spannungen gleichartige aber winkelversetzt verlaufende sinusartige Funktionen (Sensorkennlinie) des zu messenden Winkels α gegenüber einem drehbaren Element sind, und mit einer Auswerteschaltung zur Bildung einer ein Maß für den Winkel α bildenden Winkelsensorspannung.

Ein derartiger Winkelsensor ist in der EP-A 217 478 beschrieben. Dort werden von den Sensoreinheiten Wechselspannungssignale mit drehwinkelabhängiger Amplitude gebildet.

Durch die DE-C 3 826 408 ist ein Drosselklappen-Winkelsensor in Verbrennungsmotoren mit einem einzigen magnetoresistiven Sensorelement bekannt, welches eine zeitlich konstante Spannung bildet, die sinusartig vom Meßwinkel abhängt.

Durch die englischsprachige Kurzfassung von JP-A 59-41882 ist eine Sensorbaugruppe aus zwei zueinander verschalteten magnetoresistiven Sensoreinheiten bekannt, deren Brückenelemente abwechselnd aufeinander folgen.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen Winkelsensor der eingangs genannten Art derart zu gestalten, daß sich bei geringem analogen Schaltungsaufwand in einem weiten Winkelbereich eine monoton und möglichst linear vom zu messenden Winkel abhängige Winkelsensorspannung ergibt. Die Lösung gelingt dadurch, daß die Sensorspannungen zeitlich konstante Gleichspannungen sind, daß die Auswerteschaltung Begrenzerschaltungen enthält, an deren Eingang die Sensorspannungen angeschlossen sind und deren Ausgangsspannungen bei Überschreitung eines Grenzwerts der Sensorspannungen konstant bleibende Werte aufweisen, und daß die Ausgangsspannungen der Begrenzerschaltungen zur Bildung der Winkelsensorspannung an den Eingang einer Summierschaltung gelegt sind.

Durch die aufeinanderfolgende Überlagerung von in Abhängigkeit des Winkels mit einer Rampe auf einen Grenzwert ansteigenden Teilspannungen erhält man einen großen Linearitätsbereich der Winkelsensorspannung und/oder einen erweiterten Winkelmeßbereich.

Vorzugsweise wird man zwei Sensoreinheiten vorsehen, deren Sensorkennlinien um $\pi/2$ winkelversetzte sinusartige Funktionen sind. Es ist aber auch möglich, mehr als zwei Sensoreinheiten vorzusehen, welche in jeweils gleichem Winkelabstand zueinander angeordnet sind.

Je größer die Anzahl der verfügbaren gegeneinander versetzten Sensorkennlinien ist, um so genauer läßt sich in einem vorgegebenen Meßbereich die Linearität der Kennlinie der Winkelsensorspannung oder aber ein größerer Meßbereich er-

zielen.

Bei einer bevorzugten Lösung ist vorgesehen, daß zumindest eine lineare Kombination der Sensorspannungen zur Bildung einer indirekten Sensorspannung derart vorgesehen ist, daß sich eine indirekte Sensorkennlinie ergibt, welche gegenüber den direkten Sensorkennlinien winkelversetzt verläuft, und daß die indirekte Sensorspannung an eine weitere Begrenzerschaltung angeschlossen ist, deren Ausgangsspannung an den Eingang der Summierschaltung angeschlossen ist. Dabei wird eine vorteilhafte Vergrößerung der Anzahl der verfügbaren Sensorkennlinien durch die Bildung mindestens einer indirekten Sensorkennlinie erreicht, welche jeweils durch Kombination der direkten Sensorkennlinien gebildet werden.

Vorzugsweise ist vorgesehen, daß eine Mehrzahl von indirekten Sensorspannungen gebildet ist, welche gemeinsam mit den direkten Sensorkennlinien indirekte Sensorkennlinien bilden, welche in regelmäßigen Abständen winkelversetzt zueinander verlaufen, und daß sämtliche direkten und indirekten Sensorspannungen Begrenzerschaltungen zugeführt sind, deren Ausgangsspannungen durch eine Summierschaltung addiert sind.

Man kann auch eine unregelmäßige Verteilung der direkten und indirekten Sensorkennlinien vorsehen, falls z.B. gewisse Bereiche der Kennlinie der Winkelsensorspannung bevorzugt linearisiert werden sollen.

An den Ausgängen der Begrenzerschaltungen entstehen Rampenkennlinien mit einem Proportionalbereich zwischen zwei konstanten Bereichen.

Gemäß einer einfachen Ausführungsform ist vorgesehen, daß die zwischen den auf konstante Werte begrenzten Bereichen liegenden Proportionalbereiche der Sensorkennlinie im wesentlichen unmittelbar aneinander anschließen.

Infolge von Toleranzen kann der Übergang von einem Proportionalbereich auf den folgenden entweder bei einem zu kleinen oder zu großen Winkel erfolgen, so daß in dem Übergangsbereich waagrechte oder zu steile Verläufe der Kennlinie der Winkelsensorspannung resultieren. Solche Auswirkungen können dadurch abgeschwächt werden, daß mindestens zwei, vorzugsweise mindestens drei Proportionalbereiche einander über einen Winkelbereich überlappen.

Eine Vergrößerung des Winkelmeßbereichs kann man dadurch erreichen, daß Schaltungsmaßnahmen vorgesehen sind, welche den konstant bleibenden Bereich der Ausgangsspannungen der Begrenzerschaltungen bei der Entfernung vom Proportionalbereich auch bei Unterschreitung der Grenzwerte der Sensorspannung aufrechterhalten.

Für die Erfindung sind magnetoresistive Sensoreinheiten besonders geeignet, welche jeweils aus vier Brückenelementen bestehen. Ein winkel-

versetzt gleichartiges Verhalten von zwei oder mehreren solcher Sensoreinheiten wird bei geringem Aufwand für ein beaufschlagendes Magnetsystem dadurch erreicht, daß die Brückenelemente der Sensoreinheiten in abwechselnder Folge ringförmig um einen Mittelpunkt angeordnet sind.

Die Erfundung wird anhand von in der Zeichnung dargestellten Ausführungsbeispielen näher erläutert.

Fig. 1 zeigt einen Chip mit zwei verschachtelten Sensoreinheiten,

Fig. 2 zeigt den prinzipiellen Verlauf einer Sensorkennlinie und einer abgeleiteten Rampenkennlinie,

Fig. 3 zeigt die relative Lage zweier direkter und mehrerer davon abgeleiteter indirekter Sensorkennlinien,

Fig. 4 zeigt aus den Sensorkennlinien nach Fig. 3 gebildete Rampenkennlinien,

Fig. 5 zeigt eine Blockschaltung zur erfundungsgemäßen Bildung der winkelabhängigen Kennlinie der Winkelsensorspannung aus zwei Sensorspannungen,

Fig. 6 zeigt ein detailliertes Schaltungsbeispiel bei Verwendung von 14 Sensor-kennlinien.

Auf dem in Fig. 1 dargestellten Chip sind zwei Sensoreinheiten mit Brückenelementen 1,2,3 und 4 bzw. 5,6,7 und 8 ineinander verschachtelt. Auf ein Brückenelement der einen Sensoreinheit folgt jeweils ein Brückenelement der anderen Sensoreinheit mit 45° räumlicher Verschiebung um einen gemeinsamen Mittelpunkt.

Jede Sensoreinheit bildet eine zeitlich konstante Meßspannung UM, die in Abhängigkeit des Winkels α gemäß Fig. 2a sinusartig mit einer Periode von 180° verläuft. Erfundungsgemäß wird aus einer Sensorkennlinie nach Fig. 2a eine Rampenkennlinie nach Fig. 2b gebildet, welche einen Proportionalbereich 9 zwischen zwei konstanten Bereichen 10 und 11 aufweist. Der voll ausgezogene Verlauf ist ausreichend, falls nicht zu große Winkelmeßbereiche erfaßt werden müssen. Falls jedoch in einem großen Winkelbereich eine genügend genaue und lineare Messung des Winkels erforderlich ist, muß durch geeignete Schaltungsmaßnahmen dafür gesorgt werden, daß die konstanten Bereiche 10, 11 nach rechts bzw. links verlängert werden, wie es gestrichelt angedeutet ist.

Die Sensoreinheiten nach Fig. 1 liefern Sensor-kennlinien A und B nach Fig. 3 als direkte Sensor-kennlinien. Indirekte Sensorkennlinien C 1 bis C 7 sind durch lineare Kombinationen der direkten Sensorkennlinien A und B derart gebildet, daß sämtliche Kennlinien bei gleicher Amplitude mit gleichmäßigem Winkelversatz aufeinander folgen. Die Spannung UMCx einer Kennlinie Cx wird durch

gewichtete Addition der Meßspannungen UMA und UMB der Kennlinien A und B erhalten:

$$UMCx = (ax^*UMA + bx^*UMB)/\sqrt{ax^2 + bx^2}$$

Für die Kennlinie C3 sind die Gewichtungsfaktoren ax und bx gleich.

Mit geeigneten Schaltungselementen lassen sich aus den direkten und indirekten Sensorkennlinien nach Fig. 3 zugehörige Rampenkennlinien AR, BR sowie CR1 bis CR7 nach Fig. 4 bilden. Diese Rampenkennlinien müssen zur Bildung der resultierenden Kennlinie der Winkelsensorspannung addiert werden. Dann ergeben sich im Wechsel unterschiedliche Bereiche 12 und 13 in welchen entweder 3 oder 4 Proportionalbereiche überlagert sind. Die dann verbleibenden geringen Steigungsschwankungen der Kennlinie der Winkelsensorspannung können im Rahmen zulässiger Toleranzen hingenommen werden.

Fig. 5a zeigt eine entsprechende Blockschaltung zur Bildung der resultierenden Winkelsensor-kennlinie 14 aus den ursprünglichen Sensorkennlinien A und B der Sensoreinheiten nach Fig. 1. In der Wandlerschaltung 15 werden Spannungen UMA und UMB gemäß den Kennlinien A und B zu Spannungen UCR1 bis UCR7 entsprechend den Kennlinien CR1 bis CR7 nach Fig. 4 umgewandelt, wie es auch in Fig. 5b angedeutet ist.

Durch die Summierschaltung 16 wird als Summenspannung die resultierende Winkelsensorkennlinie 14 erhalten.

Bei einer vereinfachten Lösung können in der Wandlerschaltung weniger, beispielsweise 4 Rampenkennlinien 17,18,19 und 20 nach Fig. 5c gebildet werden, wobei deren Proportionalbereiche ohne Überlagerung und ohne Winkelabstand aufeinanderfolgen. Dabei ist jedoch wegen unvermeidbarer Fertigungstoleranzen nicht zu verhindern, daß ein folgender Proportionalbereich entweder bei einem kleinen oder bei einem zu großen Winkel einsetzt. Im erstgenannten Fall entstehen Bereiche 21 mit zu hoher Steigung, im letztnannten Fall Bereiche 22 ohne Steigung in der Winkelsensorkennlinie.

Fig. 6 zeigt ein Schaltbild für den Fall der Bildung und Überlagerung von insgesamt 14 Rampenkennlinien. Jeder Rampenkennlinie ist ein Operationsverstärker OP1 zugeordnet, wobei mit C und D die Sensorspannungen der Sensoreinheiten und mit ref eine Referenzspannung bezeichnet sind. Mit Widerstandskombinationen werden anhand der Beschreibung von Fig. 1 erläuterte Faktoren ax und bx vorgegeben. Dioden 23 bewirken, daß die Rampenkennlinien entsprechend den gestrichelten Bereichen nach Fig. 2b über einen verlängerten Bereich konstant verlaufen.

Durch den summierenden Operationsverstärker OP2 werden die 14 Rampenkennlinien überlagert.

Mit der Strichelung des untersten Schaltelements für die 14. Rampenkennlinie ist angedeutet, daß in analoger Weise eine beliebige Anzahl von Rampenkennlinien gebildet werden kann. Die dann mögliche Verbesserung der Linearität und/oder des Meßbereichs der Kennlinie der Winkelsensorspannung ist natürlich mit einem höheren Schaltungsaufwand verbunden, welcher jedoch bei Ausführung als integriertes Schaltungselement tragbar ist.

Patentansprüche

1. Winkelsensor mit mindestens zwei berührungslos messenden und winkelversetzt zueinander angeordneten Sensoreinheiten, deren Sensorspannungen gleichartige aber winkelversetzt verlaufende sinusartige Funktionen (Sensorkennlinie) des zu messenden Winkels α gegenüber einem drehbaren Element sind, und mit einer Auswerteschaltung zur Bildung einer ein Maß für den Winkel α bildenden Winkelsensorspannung,
dadurch gekennzeichnet, daß die Sensorspannungen zeitlich konstante Gleichspannungen sind, daß die Auswerteschaltung Begrenzer-Schaltungen (15) enthält, an deren Eingang die Sensorspannungen (UMA,UMB) angeschlossen sind und deren Ausgangsspannung bei Überschreitung eines Grenzwerts der Sensorspannungen konstant bleibende Werte (10,11) aufweisen, und daß die Ausgangsspannungen der Begrenzer-Schaltungen (15) zur Bildung der Winkelsensorspannung an den Eingang einer Summierschaltung (16) gelegt sind.
2. Winkelsensor nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet, daß zumindest eine lineare Kombination der Sensorspannungen zur Bildung einer indirekten Sensorspannung derart vorgesehen ist, daß sich eine indirekte Sensorkennlinie ergibt, welche gegenüber den direkten Sensorkennlinien winkelversetzt verläuft, und daß die indirekte Sensorspannung an eine weitere Begrenzerschaltung (15) angeschlossen ist, deren Ausgangsspannung an den Eingang der Summierschaltung (16) angeschlossen ist.
3. Winkelsensor nach Anspruch 2,
dadurch gekennzeichnet, daß eine Mehrzahl von indirekten Sensorspannungen gebildet ist, welche gemeinsam mit den direkten Sensorkennlinien indirekte Sensorkennlinien bilden, welche in regelmäßigen Abständen winkelversetzt zueinander verlaufen, und daß sämtliche direkten und indirekten Sensorspannungen Begrenzerschaltungen zugeführt sind, deren Ausgangsspannungen durch eine Summierschal-

tung addiert sind.

4. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 1 bis 3,
dadurch gekennzeichnet, daß die zwischen den auf konstante Werte begrenzten Bereichen liegenden Proportionalbereiche der Sensor-Kennlinie im wesentlichen unmittelbar aneinander anschließen.
5. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 1 bis 3,
dadurch gekennzeichnet, daß mindestens zwei, vorzugsweise mindestens drei Proportionalbereiche einander über einen Winkelbereich überlappen.
6. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 1 bis 5,
dadurch gekennzeichnet, daß Schaltungsmaßnahmen (23) vorgesehen sind, welche den konstant bleibenden Bereich der Ausgangsspannungen der Begrenzerschaltungen (15) bei der Entfernung vom Proportionalbereich auch bei Unterschreitung der Grenzwerte der Sensorspannungen aufrechterhalten.
7. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 1 bis 6,
dadurch gekennzeichnet, daß die Sensoreinheiten magnetorestive Sensoren sind, welche jeweils aus vier Brückenelementen (1 bis 8) bestehen, wobei die Brückenelemente der Sensoren in abwechselnder Folge ringförmig um einen Mittelpunkt angeordnet sind.

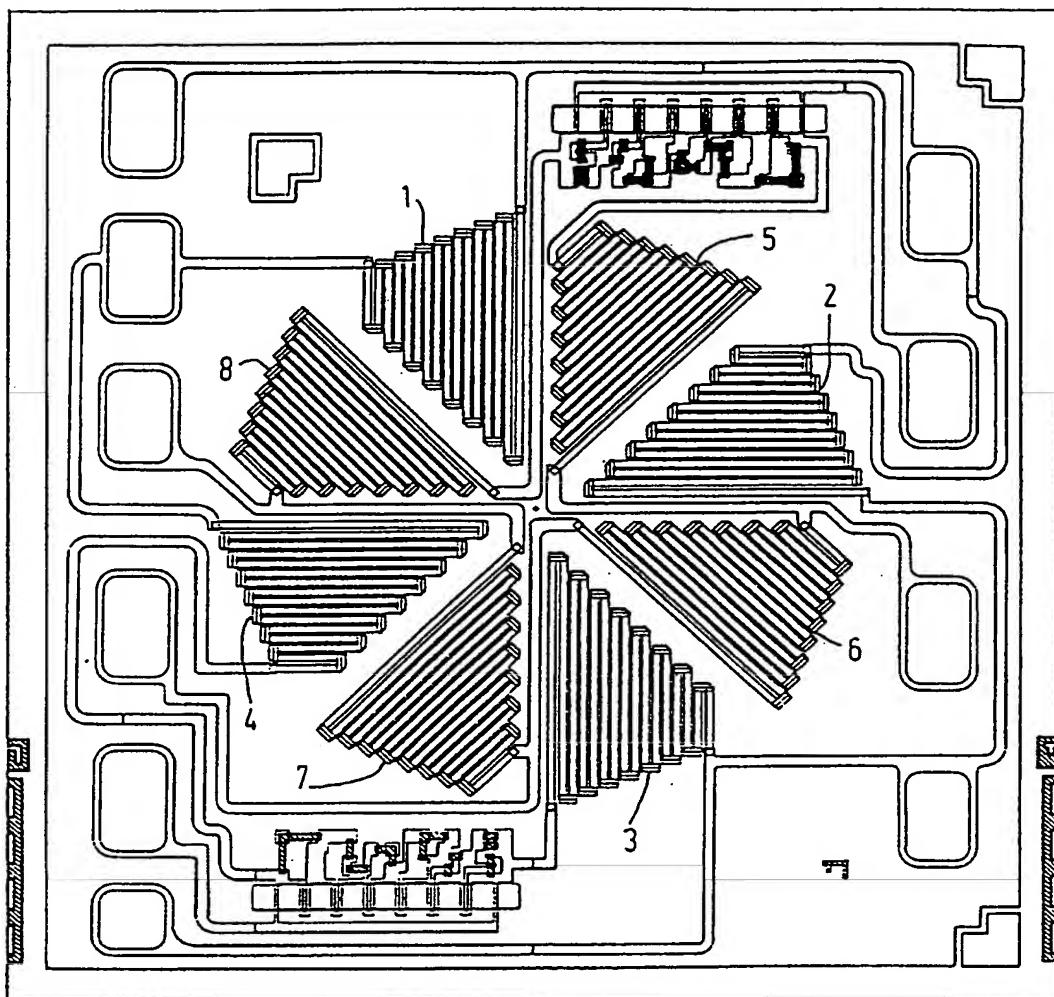


FIG. 1

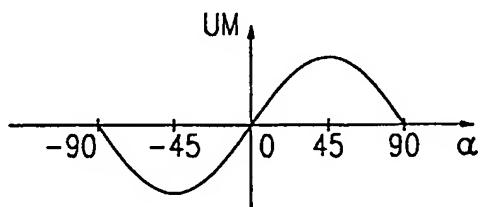


FIG. 2a

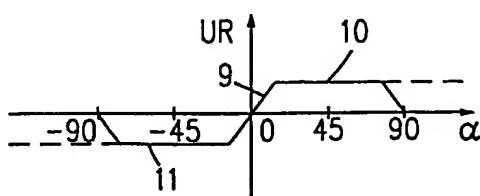


FIG. 2b

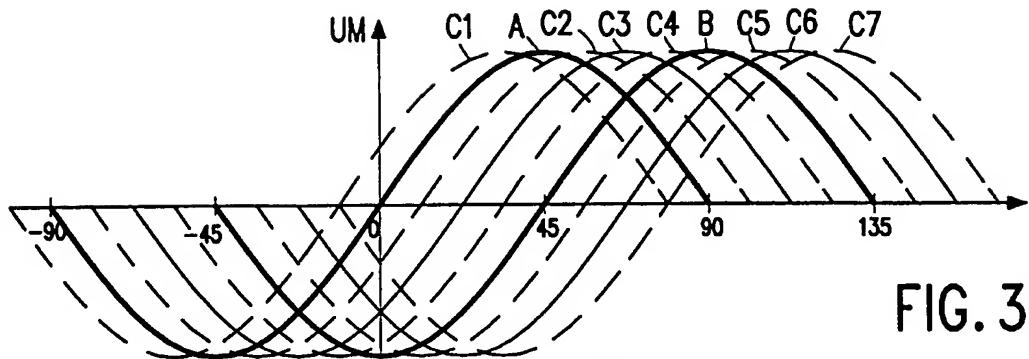


FIG. 3

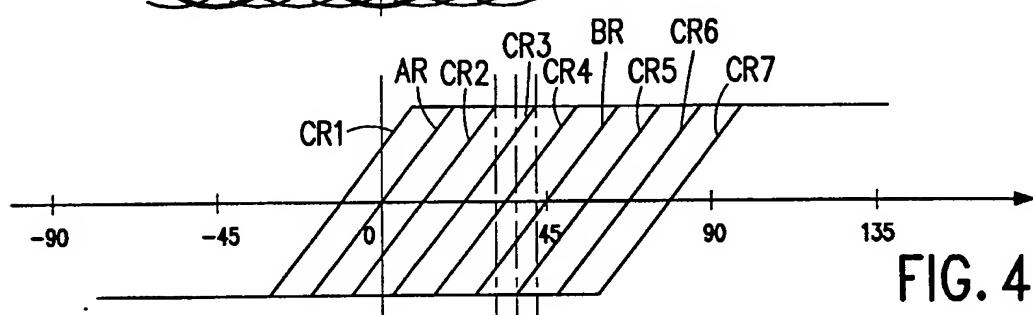


FIG. 4

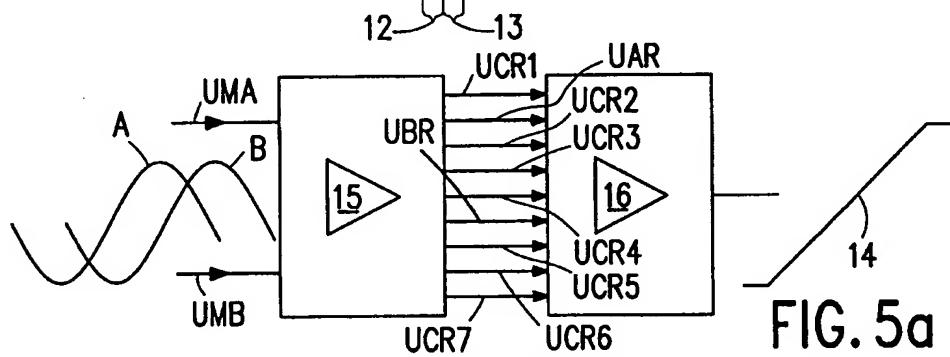


FIG. 5a

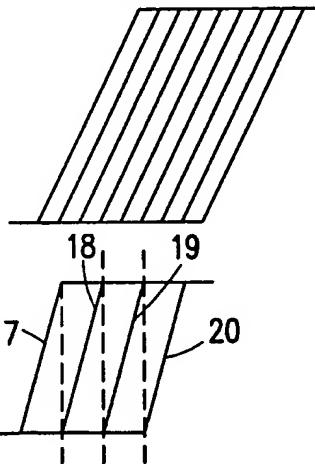


FIG. 5b

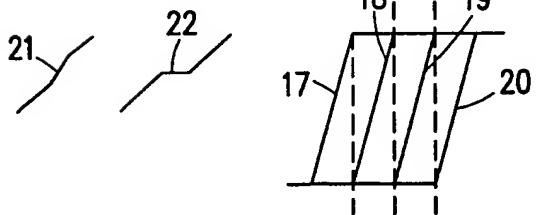


FIG. 5c

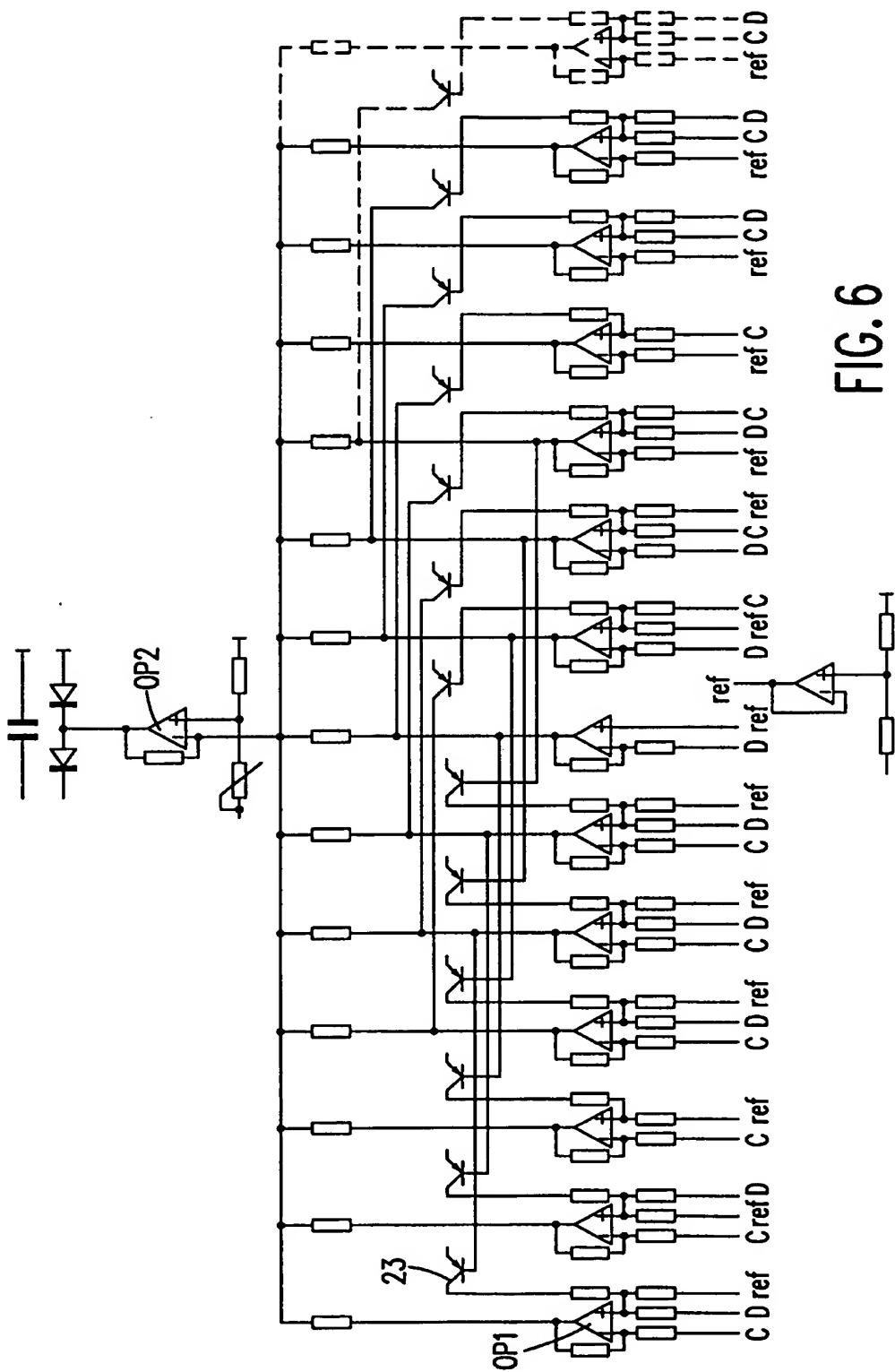


FIG. 6